

Brief translation of JP 61-71394 U

[Title of the Invention]

Safety device for industrial robot

[Claims]

Safety device for an industrial robot, comprising:

partition member 8 which divides a robot horizontally movable area into a plurality work stations S1, S2;

detection means for detecting swing motion of said partition member; wherein

the movable part of the robot 1, including an end effector, can move from one work station to the other work station, with a posture different from the posture assumed when carrying out a normal operation, and

when the detection means detects the swing motion of the partition member, actuation of the robot is caused to stop.

3... floor, 10a... limit switch, 12a, 12b... workpiece mounting base, A... horizontally movable area, B... vertically movable area, T... welding torch, M... operator, W... workpiece.

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 公開実用新案公報 (U)

(11) 実用新案出願公開番号

実開昭 6 1 - 7 1 3 9 4

(43) 公開日 昭和61年(1986)5月15日

(51) Int. Cl. ⁴	識別記号	庁内整理番号	F I	技術表示箇所
B 2 5 J	19/06			
B 2 5 J	9/00			

審査請求 未請求		(全 0 頁)
(21) 出願番号	実願昭59-156278	(71) 出願人 999999999 新明和工業株式会社 *
(22) 出願日	昭和59年(1984)10月15日	(72) 考案者 蘭 昇 *

(54) 【考案の名称】 工業用ロボットにおける安全装置

【実用新案登録請求の範囲】

ロボットの水平作動範囲を複数の作業ステーションに区分するように床部に揺動可能に取付けた仕切部材と、該仕切部材の揺動を検知する揺動検知手段とから成り、ロボットのコンドエフエクタを含む可動部分は通常の作業姿勢とは別に特定したステーション間移動姿勢で前記仕切部材を越えて前記作業ステーション間を往来可能となし、前記揺動検知手段が前記仕切部材の揺動を検知した際ロボットの稼働を非常停止するごとくしたことを特徴とする、工業用ロボットにおける安全装置

10

【図面の簡単な説明】

図面はいずれも本考案の一実施例を示すもので、第1図は本考案の安全装置を含む工業用ロボットの全体概略平面図、第2図は第1図の■～■矢視側面図、第3図は第2図の■～■矢視拡大平面図、第4図は第3図同様の作用説明図、第5図はブロック図である。

1は工業用ロボット、3は床、8は仕切部材、10aはリミットスイッチ、12a・12bはワーク取付台、Aは水平作動範囲、Bは上下作動範囲、B1は作業用作動範囲、S1・S2はそれぞれ第1および第2作業ステーション、Tは溶接トーチ、Mは作業者、Wはワークである。

20

⑩ 日本国特許庁(JP)

⑪ 実用新案出願公開

⑫ 公開実用新案公報(U)

昭61-71394

⑬ Int. Cl.

識別記号

庁内整理番号

⑭ 公開 昭和61年(1986)5月15日

B 25 J 19/06
9/007502-3F
C-7502-3F

審査請求 未請求 (全2頁)

⑮ 考案の名称 工業用ロボットにおける安全装置

⑯ 実 願 昭59-156278

⑰ 出 願 昭59(1984)10月15日

⑱ 考 案 者 関

昇 宝塚市新明和町1番1号 新明和工業株式会社産業機械事業部内

⑲ 出 願 人 新明和工業株式会社

西宮市小曾根町1丁目5番25号

⑳ 実用新案登録請求の範囲

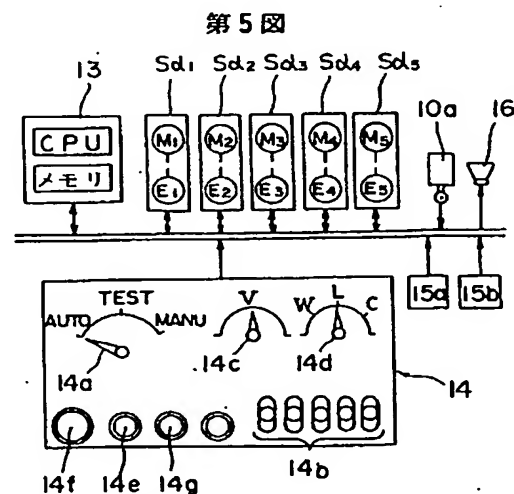
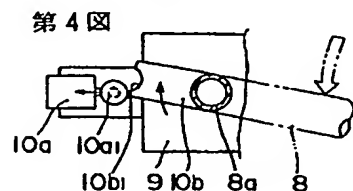
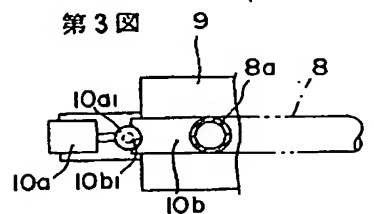
ロボットの水平作動範囲を複数の作業ステーションに区分するように床部に揺動可能に取付けた仕切部材と、該仕切部材の揺動を検知する揺動検知手段とから成り、ロボットのコンドエフエクタを含む可動部分は通常の作業姿勢とは別に特定したステーション間移動姿勢で前記仕切部材を越えて前記作業ステーション間を往来可能となし、前記揺動検知手段が前記仕切部材の揺動を検知した際ロボットの稼働を非常停止するごとくしたことを特徴とする、工業用ロボットにおける安全装置。

㉑ 図面の簡単な説明

図面はいずれも本考案の一実施例を示すもの

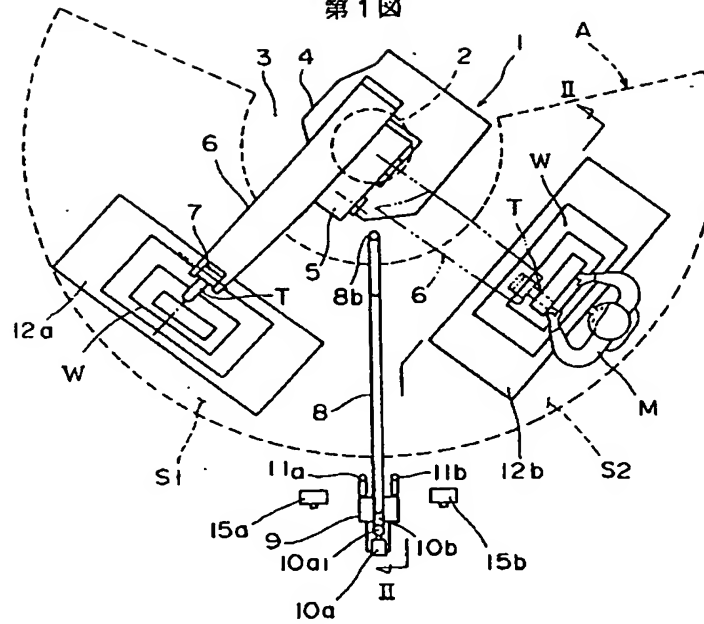
で、第1図は本考案の安全装置を含む工業用ロボットの全体概略平面図、第2図は第1図のⅡ～Ⅱ矢視側面図、第3図は第2図のⅢ～Ⅲ矢視拡大平面図、第4図は第3図同様の作用説明図、第5図はブロック図である。

1は工業用ロボット、3は床、8は仕切部材、10aはリミットスイッチ、12a・12bはワーク取付台、Aは水平作動範囲、Bは上下作動範囲、B1は作業用作動範囲、S1・S2はそれぞれ第1および第2作業ステーション、Tは溶接トーチ、Mは作業者、Wはワークである。



実開 昭61-71394(2)

第1図



第2図

